

GP 2881
PATENT

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Application of: Dr. Joachim Bradl et al.	Application No: 09/681,014
Title: Apparatus For Beam Deflection	Filed: November 20, 2000
Group Art Unit: 2881	Docket No: 102847-29



Commissioner for Patents
U.S. Patent and Trademark Office
Washington, DC 20231

<u>Certificate of Mailing (37 C.F.R. 1.8(a))</u>	
I hereby certify that this correspondence is being deposited with the United States Postal Service as first-class mail in an envelope addressed to: Commissioner for Patents, U.S. Patent and Trademark Office, Washington, DC 20231 on the date set forth below.	
<u>January 2, 2001</u>	By: <u>Maria Eliseeva</u>
Date of Signature	Maria Eliseeva
and Mail Deposit	Reg. No. 43,328
	Attorney for Applicant(s)

TRANSMITTAL OF CERTIFIED COPY OF PRIORITY DOCUMENT

Dear Sir:

The above-referenced patent application claims priority, pursuant to 35 U.S.C. §119, from German Patent Application No. 199 56 439.6, filed on November 24, 1999. To perfect this claim of priority, Applicant hereby submits a certified copy of the priority application DE 199 56 439.6.

Respectfully submitted,

NUTTER, MCCLENNEN & FISH, LLP

Date: January 2, 2001

By: Maria Eliseeva
Maria Eliseeva
Attorney for Applicant(s)

One International Place
Boston, MA 02110-2699
Telephone No. (617) 439-2804
Fax: (617) 310-9804

RECEIVED
JAN 11 2001
TECHNOLOGY CENTER 2800

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND

09/681,014



**CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT**

Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

RECEIVED
JAN 11 2001
TECHNOLOGY CENTER 2800

Aktenzeichen: 199 56 439.6

Anmeldetag: 24. November 1999

Anmelder/Inhaber: Leica Microsystems Heidelberg GmbH,
Heidelberg, Neckar/DE

Bezeichnung: Vorrichtung zur Strahlablenkung

IPC: G 02 B 26/10

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 16. November 2000
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag

Waasmaier

4211/P/038

Heidelberg, 23. November 1999/js'

P a t e n t a n m e l d u n g

der Firma

Leica Microsystems Heidelberg GmbH
Im Neuenheimer Feld 518

69120 Heidelberg

betreffend einen

„Vorrichtung zur Strahlablenkung“

Die vorliegende Erfindung betrifft eine Vorrichtung zur Strahlablenkung, insbesondere für die Rastermikroskopie, wobei ein Lichtstrahl von einer durch einen Drehantrieb alternierend drehbaren Spiegelanordnung ablenkbar ist.

Vorrichtungen der gattungsbildenden Art werden insbesondere in der Rastermikroskopie eingesetzt, insbesondere bei der konfokalen Laserscanning-Mikroskopie. Lediglich beispielhaft wird auf die DE 43 22 694 A1 hingewiesen, bei der ein Lichtstrahl mit Hilfe von mindestens drei Spiegeln mit jeweils einem eigenen Drehantrieb abgelenkt wird.

Aus der DE 196 54 210 A1 ist für sich gesehen eine optische Anordnung zum Scannen eines Strahls in zwei im wesentlichen senkrecht zueinander liegenden Achsen bekannt, die zwei drehangetriebene Spiegel aufweist, wobei einem der beiden Spiegel ein weiterer Spiegel in einer vorgegebenen Winkelposition drehfest zugeordnet ist.

Als mechanische Drehantriebe der aus dem Stand der Technik bekannten Spiegel bzw. Spiegelanordnungen werden meist herkömmlichen Galvanometer oder resonante Galvanometer verwendet. Galvanometer können über einen großen Frequenzbereich betrieben werden und sind daher bezüglich ihrer Einsatzmöglichkeiten vielseitig. Bei geeigneter Ansteuerung kann die Nullpunktlage des Galvanometers mit einem Winkel-Offset versehen werden, was einem konstanten Auslenken der Galvanometerachse entspricht. Diese Galvanometer sind jedoch aufgrund des großen Trägheitsmoments bezüglich ihrer maximal erreichbaren Schwenkungs- bzw. Schwingungsfrequenz nach oben auf einige hundert Hertz begrenzt. Weiterhin können, unter Umständen von der Schwingungsfrequenz abhängige, unerwünschte Abweichungen vom Ansteuersignal eines Galvanometers (Soll-Position) zur tatsächlich eingestellten Winkel- bzw. Drehposition des Spiegels (Ist-Position) auftreten.

Resonante Galvanometer hingegen weisen eine sehr hohe Schwenkungs- bzw. Schwingungsfrequenz auf, die Abweichung von der Soll-Position zur Ist-Position ist im allgemeinen geringer als bei herkömmlichen Galvanometern. Resonante Galvanometer können jedoch nur bei der entsprechenden Resonanzfrequenz

betrieben werden, wodurch ein vielseitiger Einsatz nicht möglich ist. Weiterhin ist es mit resonanten Galvanometern nicht möglich, einen Winkel-Offset zur Nullpunktlage einzustellen.

Der vorliegenden Erfindung liegt daher die Aufgabe zugrunde, eine Vorrichtung zur Strahlablenkung anzugeben, die im Hinblick auf den Frequenzbereich und die maximal erzielbare Schwingungsfrequenz eine maximale Variabilität ermöglicht, um so flexible und vielseitige Einsatzmöglichkeiten zu ermöglichen. Darüber hinaus soll die Vorrichtung einen nahezu beliebigen Winkel-Offset zur Nullpunktlage einstellen können.

Die voranstehende Aufgabe wird durch die Merkmale des Patentanspruchs 1 gelöst. Danach ist eine Vorrichtung zur Strahlablenkung, insbesondere für die Rastermikroskopie, dadurch gekennzeichnet, dass der Drehantrieb zwei, den Spiegel gemeinsam oder unabhängig voneinander um eine Drehachse drehenden, voneinander unabhängige Antriebseinheiten umfasst.

Erfindungsgemäß ist zunächst erkannt worden, dass resonante Galvanometer typischerweise hohe mechanische Güten aufweisen. Hierdurch ist bei einer alternierenden Drehung eines resonanten Galvanometers mit Schwingungsfrequenzen, die weit unterhalb der Resonanzfrequenz liegen, eine direkte Übertragung ohne Phasenverschiebung auf ein beispielsweise an dem resonanten Galvanometer befestigten Spiegel möglich.

Ein Drehantrieb, der zwei, voneinander unabhängige Antriebseinheiten umfasst, die charakteristischen Eigenschaften der beiden Antriebseinheiten vereinigt. Der Vorteil eines variablen und flexiblen Einsatzes der erfindungsgemäßen Vorrichtung überwiegt den Nachteil der Notwendigkeit von zwei Antriebseinheiten pro Drehachse.

Die beiden Antriebseinheiten könnten als Galvanometer oder als Schrittmotor ausgeführt sein. Die Kombination von einem Galvanometer mit einem Schrittmotor für die beiden Antriebseinheiten ist ebenfalls denkbar.

Die beiden Antriebseinheiten werden derart miteinander kombiniert, dass ihre Drehachsen im wesentlichen parallel zueinander sind. Insbesondere können die Antriebseinheiten derart kombiniert werden, dass ihre Drehachsen aufeinanderfallen bzw. im wesentlichen identisch sind.

Im Hinblick auf eine konkrete Ausführungsform ist die zweite Antriebseinheit an der Achse der ersten Antriebseinheit befestigt, so dass die zweite Antriebseinheit von der ersten Antriebseinheit drehbar ist. In diesem Fall könnte bspw. die erste Antriebseinheit ortsfest an einem Mikroskopgehäuse befestigt sein, so dass bei Betrieb der ersten Antriebseinheit deren Achse eine alternierende Drehung bzw. Schwenkung ausführt und die zweite Antriebseinheit dreht bzw. schwenkt. Die Achse der ersten Antriebseinheit könnte mit der zweiten Antriebseinheit entweder fest bzw. starr oder flexibel, bspw. über ein Getriebe verbunden sein.

Die Spiegelanordnung ist an der Achse der zweiten Antriebseinheit befestigt. Hierzu könnte die Spiegelanordnung entweder direkt an der Achse der zweiten Antriebseinheit angeklebt oder mit einer entsprechenden mechanischen Vorrichtung daran befestigt sein.

In einer bevorzugten Ausführungsform ist die zweite Antriebseinheit als ein resonantes Galvanometer ausgeführt. Beim Betrieb dieses resonanten Galvanometers ist dann eine Strahlablenkung nur mit einer Frequenz, nämlich mit der Resonanzfrequenz des resonanten Galvanometers möglich. Für den Fall, dass diese Resonanzfrequenz wesentlich über der maximal erzielbaren Schwingungsfrequenz der ersten Antriebseinheit liegt, erfolgt eine schnelle Strahlablenkung vorzugsweise mit der zweiten Antriebseinheit.

Im Hinblick auf eine präzise bzw. genaue Strahlablenkung und vor allem zur Vermeidung von Schwingungsübertragungen zwischen den beiden Antriebseinheiten kann es erforderlich sein, dass beim Betrieb der zweiten Antriebseinheit die Achse der ersten Antriebseinheit drehfest ist. Dies kann entweder durch entsprechende ansteuerungstechnische Maßnahmen der Antriebseinheiten selbst oder bspw. durch eine zusätzliche mechanische Vorrichtung erzielt werden. Letztendlich muß es möglich sein, dass beim alleinigen Betrieb der einen

Antriebseinheit keine unerwünschte Relativbewegung zwischen den beiden Antriebseinheiten auftritt.

In einer weiteren Ausführungsform wird als erste Antriebseinheit ein Galvanometer oder ein Schrittmotor gewählt, mit dem vorzugsweise eine langsame Strahlablenkung erfolgt. Da das Galvanometer oder der Schrittmotor die zweite Antriebseinheit samt Spiegelanordnung aufgrund einer direkten oder indirekten Kopplung mit der ersten Antriebseinheit alternierend dreht, ist aufgrund des hohen Trägheitsmoments der zu bewegenden Elemente die Schwingungsfrequenz sowieso nach oben begrenzt.

Auch beim Betrieb der ersten Antriebseinheit kann es erforderlich sein, dass die Achse der zweiten Antriebseinheit drehfest ist. Letztendlich muß es möglich sein, dass beim alleinigen Betrieb der ersten Antriebseinheit deren alternierende Drehung direkt und unmittelbar über die zweite Antriebseinheit auf die Spiegelanordnung übertragen wird.

Für den Fall, dass als erste Antriebseinheit ein Galvanometer oder ein Schrittmotor verwendet wird, kann mit der ersten Antriebseinheit ein Strahlablenkungs- bzw. Winkel-Offset eingestellt werden. Dies kann mit Hilfe der Ansteuereinheit des Galvanometers oder des Schrittmotors in der üblichen Weise erfolgen, dass dem Galvanometer ein anderer Offset-Strom zur Verfügung gestellt wird bzw. die Achse des Schrittmotors in die entsprechende Winkelposition gefahren werden.

In besonders vorteilhafter Weise könnte zur Ablenkung des Lichtstrahls in einer weiteren Ablenkrichtung der Spiegelanordnung eine zweite Spiegelanordnung vor- oder nachgeordnet sein, die mit einem zweiten Drehantrieb alternierend drehbar ist. Die Kombination der erfindungsgemäßen Vorrichtung zur Strahlablenkung mit einer weiteren Vorrichtung zur Strahlablenkung ermöglicht dann eine Strahlablenkung in zwei voneinander unabhängige Richtungen. Ablenkungen in weiteren Ablenkrichtungen mit zusätzlichen Spiegelanordnungen wären ebenfalls denkbar.

Der Drehantrieb der zweiten Spiegelanordnung könnte seinerseits aus zwei, die zweite Spiegelanordnung gemeinsam oder unabhängig voneinander um eine

Drehachse drehenden, voneinander unabhängige Antriebseinheiten umfassen, für die das bisher gesagte gilt. Der zweite Drehantrieb könnte auch lediglich als Galvanometer oder Schrittmotor ausgeführt sein. Insbesondere könnte der zweite Drehantrieb als resonantes Galvanometer ausgeführt sein.

In einer konkreten Ausführungsform sind die beiden Vorrichtungen zur Strahlablenkung derart angeordnet, dass die Ablenkrichtung der einen Spiegelanordnung im wesentlichen senkrecht zur Ablenkrichtung der zweiten Spiegelanordnung steht. Hierdurch ist insbesondere für die konfokale Laserscanning-Mikroskopie eine flächenförmige Rasterbewegung des zu scannenden Lichtstrahls möglich.

Beim Betrieb der beiden Vorrichtungen zur Strahlablenkung bzw. der beiden Spiegelanordnungen könnte die im Beleuchtungsstrahlengang als erste Spiegelanordnung angeordnete Vorrichtung zur Strahlablenkung eine langsame und die zweite im Beleuchtungsstrahlengang angeordnete Spiegelanordnung eine schnelle Strahlablenkung ausführen. Eine schnelle Strahlablenkung der ersten Spiegelanordnung in Verbindung mit einer langsamen Strahlablenkung der zweiten Spiegelanordnung kann ebenfalls zweckmäßig sein. Weiterhin ist es denkbar, dass beide Spiegelanordnungen jeweils eine langsame oder eine schnelle Strahlablenkung ausführen. Unter einer schnellen Strahlablenkung ist in diesem Zusammenhang eine Schwingungsfrequenz zu verstehen, die im Bereich von 100 Hz bis 10000 Hz liegt. Eine langsame Strahlablenkung liegt im Bereich von 0,1 Hz bis 800 Hz.

In einer bevorzugten Ausführungsform weist eine der beiden Spiegelanordnungen mindestens zwei Spiegel auf, die in einer gemeinsamen Halterung aufgenommen sind und die in einer vorgegebenen Winkelposition drehfest zueinander zugeordnet sind. Weiterhin ist denkbar, dass beide Spiegelanordnungen jeweils mindestens zwei Spiegel aufweisen, die in einer gemeinsamen Halterung aufgenommen sind. Ebenso ist es möglich, dass eine oder beide Spiegelanordnungen genau einen Spiegel aufweisen.

Zur Minimierung von Verzeichnungsfehlern könnte einer der beiden Spiegel als

Paddle-Scanner angeordnet sein. Insbesondere könnte der im Beleuchtungsstrahlengang angeordnete erste Spiegel als Paddle-Scanner ausgeführt sein. Hierdurch wird näherungsweise die Drehung des Strahls um einen virtuellen Drehpunkt erreicht, was in vorteilhafter Weise die Verwendung von kleinen Spiegelflächen ermöglicht. Weiterhin können Verzeichnungsfehler, die durch die Strahlablenkung induziert werden, weitgehend minimiert werden.

Es gibt nun verschiedene Möglichkeiten, die Lehre der vorliegenden Erfindung in vorteilhafter Weise auszugestalten und weiterzubilden. Dazu ist einerseits auf die dem Patentanspruch 1 nachgeordneten Patentansprüche, andererseits auf die nachfolgende Erläuterung von Ausführungsbeispielen der Erfindung anhand der Zeichnungen zu verweisen. In Verbindung mit der Erläuterung der bevorzugten Ausführungsbeispiele anhand der Zeichnungen werden auch im allgemeinen bevorzugte Ausgestaltungen und Weiterbildungen der Lehre erläutert. In den Zeichnungen zeigt

Fig. 1 in einer schematischen Darstellung ein erstes Ausführungsbeispiel einer erfindungsgemäßen Vorrichtung zur Strahlablenkung,

Fig. 2 in einer schematischen Darstellung ein zweites Ausführungsbeispiel einer erfindungsgemäßen Vorrichtung zur Strahlablenkung.

Fig. 1 zeigt eine Vorrichtung zur Strahlablenkung für die konfokale Laserscanning-Mikroskopie, bei der der Drehantrieb 1 zwei voneinander unabhängige Antriebseinheiten 2, 3 umfasst. Die beiden Antriebseinheiten 2, 3 drehen den Spiegel 4 gemeinsam oder unabhängig voneinander um eine Drehachse 5. Die beiden Antriebseinheiten 2, 3 sind als Galvanometer ausgeführt. Die Drehachsen der beiden Antriebseinheiten 2, 3 sind identisch, sie sind strichpunktiert mit dem Bezugszeichen 5 in Fig. 1 gezeigt.

An der Achse 6 der ersten Antriebseinheit 2 ist die zweite Antriebseinheit 3 befestigt. Die zweite Antriebseinheit 3 ist von der ersten Antriebseinheit 2 drehbar. Der Spiegel 4 ist an der Achse 7 der zweiten Antriebseinheit 3 befestigt. Die Antriebseinheit 3 ist

als resonantes Galvanometer ausgeführt, mit dem eine schnelle Strahlablenkung erfolgt. Insbesondere ist sichergestellt, dass beim Betrieb des resonanten Galvanometers 3 die Achse 6 des Galvanometers 2 drehfest gehalten wird.

Eine langsame Strahlablenkung wird mit dem Galvanometer 2 realisiert, wobei sichergestellt ist, dass während des Betriebs des Galvanometers 2 die Achse 7 des resonanten Galvanometers 3 drehfest ist. Dies ist vor allem aufgrund der eingangs erwähnten hohen mechanischen Güte von resonanten Galvanometern gegeben, die Schwingungen in einem Frequenzbereich unterhalb deren Resonanzfrequenz direkt und ohne Phasenverschiebung auf den Spiegel 4 übertragen. Mit Galvanometer 2 kann ein Strahlablenkungs-Offset eingestellt werden, um diese neue Winkellage werden dann die alternierenden Drehbewegungen der Spiegelanordnung ausgeführt.

Fig. 2 zeigt neben der Vorrichtung zur Strahlablenkung aus Fig. 1 einen zweiten Spiegel 8, der von einem zweiten Drehantrieb 9 alternierend gedreht wird. Der Spiegel 8 ist im Beleuchtungsstrahlengang dem Spiegel 4 nachgeordnet, der vom zweiten Drehantrieb 9 alternierend gedrehte Spiegel 8 lenkt den Lichtstrahl in einer weiteren Richtung ab.

Der zweite Drehantrieb 9 umfasst ebenfalls ein Galvanometer 10 und ein resonantes Galvanometer 11, für den Spiegel 8 und den zweiten Drehantrieb 9 gilt das bisher gesagte entsprechend.

Die Ablenkrichtung des Spiegels 8 steht im wesentlichen senkrecht zur Ablenkrichtung des Spiegels 4. Spiegel 4 führt eine langsame, Spiegel 8 hingegen eine schnelle Strahlablenkung aus.

Bei einer schnellen Strahlablenkung, die durch die resonanten Galvanometer 3, 11 durchgeführt werden können, handelt es sich um eine Strahlablenkungsfrequenz von 4000 Hz, der Resonanzfrequenz der beiden resonanten Galvanometer. Eine langsame Strahlablenkung der beiden Galvanometer 2, 10 kann mit einer Strahlablenkungsfrequenz von 10 bis 800 Hz erfolgen. In der Ausführungsform gemäß Fig. 2 ist ebenfalls vorgesehen, dass eine schnelle Strahlablenkung mit dem

Spiegel 4 und eine langsame Strahlablenkung mit Spiegel 8 realisiert wird. Hierdurch kann in vorteilhafter Weise die „schnelle Scan- bzw. Aufnahmerichtung“ vertauscht werden.

Zur Minimierung von Verzeichnungen bzw. um kleine Spiegel verwenden zu können, ist Spiegel 4 als Paddle-Scanner ausgeführt. Spiegel 4 besteht aus einer Grundplatte 12, die nur zu einem Teil verspiegelt ist. Grundplatte 4 ist bezüglich der Drehachse 5 symmetrisch auf der Achse 7 des resonanten Galvanometers 3 aufgeklebt. Der auf den Spiegel 4 auftreffende Lichtstrahl 13 wird unabhängig von der jeweiligen Winkelstellung des Spiegels 4 nahezu immer auf den gleichen Punkt 14 auf Spiegel 8 reflektiert, so dass der an beiden Spiegeln reflektierte Lichtstrahl 15 scheinbar um den virtuellen Drehpunkt 14 in zwei Richtungen dreht.

Abschließend sei ganz besonders darauf hingewiesen, dass die voranstehend erörterten Ausführungsbeispiele lediglich zur Beschreibung der beanspruchten Lehre dienen, diese jedoch nicht auf die Ausführungsbeispiele einschränken.

Patentansprüche

1. Vorrichtung zur Strahlablenkung, insbesondere für die Rastermikroskopie, wobei ein Lichtstrahl von einer durch einen Drehantrieb (1) alternierend drehbaren Spiegelanordnung (4) ablenkbar ist,
dadurch gekennzeichnet, dass der Drehantrieb (1) zwei, die Spiegelanordnung (4) gemeinsam oder unabhängig voneinander um eine Drehachse (5) drehenden, voneinander unabhängige Antriebseinheiten (2, 3) umfaßt.
2. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Antriebseinheiten (2, 3) als Galvanometer und/oder Schrittmotor ausgeführt sind.
3. Vorrichtung nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Drehachsen der beiden Antriebseinheiten (2, 3) im wesentlichen parallel sind.
4. Vorrichtung nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Drehachsen der beiden Antriebseinheiten (2, 3) im wesentlichen identisch sind.
5. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, dass die zweite Antriebseinheit (3) an der Achse (6) der ersten Antriebseinheit (2) befestigt ist, so dass die zweite Antriebseinheit (3) von der ersten Antriebseinheit (2) drehbar ist.
6. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, dass die Spiegelanordnung (4) an der Achse (7) der zweiten Antriebseinheit (3) befestigt ist.
7. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, dass die zweite Antriebseinheit (3) ein resonantes Galvanometer ist.
8. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 7, dadurch gekennzeichnet, dass eine schnelle Strahlablenkung mit der zweiten Antriebseinheit (3) erfolgt.
9. Vorrichtung nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass beim Betrieb der zweiten Antriebseinheit (3) die Achse der ersten Antriebseinheit (2)

drehfest ist.

10. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 9, wobei die erste Antriebseinheit (2) ein Galvanometer oder ein Schrittmotor ist, ist dadurch gekennzeichnet, dass eine langsame Strahlablenkung mit der ersten Antriebseinheit (2) erfolgt.

11. Vorrichtung nach Anspruch 10, dadurch gekennzeichnet, dass beim Betrieb der ersten Antriebseinheit (2) die Achse (7) der zweiten Antriebseinheit (3) drehfest ist.

12. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 11, wobei die erste Antriebseinheit (2) ein Galvanometer oder ein Schrittmotor ist, ist dadurch gekennzeichnet, dass ein Strahlablenkungs-Offset mit der ersten Antriebseinheit (2) einstellbar ist.

13. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 12, dadurch gekennzeichnet, dass zur Ablenkung des Lichtstrahls in einer weiteren Ablenkrichtung der Spiegelanordnung (4) eine zweite Spiegelanordnung (8) vor- oder nachgeordnet ist, die mit einem zweiten Drehantrieb (9) alternierend drehbar ist.

14. Vorrichtung nach Anspruch 13, gekennzeichnet durch einen zweiten Drehantrieb (9) mit den Merkmalen nach einem der Ansprüche 1 bis 12.

15. Vorrichtung nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, dass der zweite Drehantrieb (9) ein Galvanometer oder Schrittmotor ist.

16. Vorrichtung nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, dass der zweite Drehantrieb (9) ein resonantes Galvanometer ist.

17. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 12 bis 16, dadurch gekennzeichnet, dass die Ablenkrichtung der einen Spiegelanordnung (4) im wesentlichen senkrecht zur Ablenkrichtung der zweiten Spiegelanordnung (8) steht.

18. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 12 bis 17, dadurch gekennzeichnet, dass die erste und/oder die zweite Spiegelanordnung (4, 8) jeweils

eine langsame und/oder eine schnelle Strahlablenkung ausführt.

19. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 18, dadurch gekennzeichnet, dass eine schnelle Strahlablenkung im Bereich von 100 Hz bis 10000 Hz liegt.

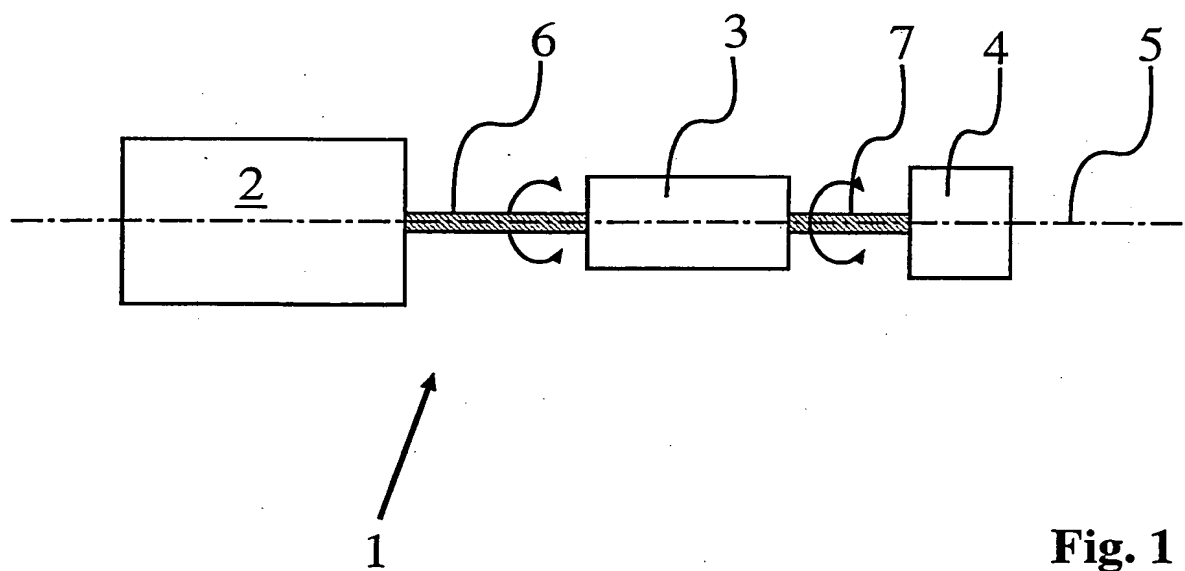
20. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 19, dadurch gekennzeichnet, dass eine langsame Strahlablenkung im Bereich von 0,1 Hz bis 800 Hz liegt.

21. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 20, dadurch gekennzeichnet, dass eine oder beide Spiegelanordnungen mindestens zwei Spiegel aufweist, die in einer gemeinsamen Halterung aufgenommen sind.

22. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 20, dadurch gekennzeichnet, dass eine oder beide Spiegelanordnungen genau einen Spiegel (4, 8) aufweist.

23. Vorrichtung nach Anspruch 22, dadurch gekennzeichnet, dass einer der beiden Spiegel (4, 8) als Paddle-Scanner angeordnet ist.

24. Vorrichtung nach Anspruch 23, dadurch gekennzeichnet, dass der erste Spiegel (4) als Paddle-Scanner angeordnet ist.



Zusammenfassung

Die Erfindung betrifft eine Vorrichtung zur Strahlablenkung, insbesondere für die Rastermikroskopie, wobei ein Lichtstrahl von einer durch einen Drehantrieb (1) alternierend drehbaren Spiegelanordnung (4) ablenkbar ist. Die Vorrichtung zur Strahlablenkung ermöglicht im Hinblick auf den Frequenzbereich und die maximal erzielbare Schwingungsfrequenz eine maximale Variabilität und ist somit flexibel und vielseitig einsetzbar. Sie ermöglicht darüber hinaus die Einstellung eines nahezu beliebigen Winkel-Offsets zur Nullpunktlage und ist dadurch gekennzeichnet, dass der Drehantrieb (1) zwei, die Spiegelanordnung (4) gemeinsam oder unabhängig voneinander um eine Drehachse (5) drehenden, voneinander unabhängige Antriebseinheiten (2, 3) umfaßt.

(Fig. 2)



Fig. 2



Creation date: 07-13-2005
Indexing Officer: ATRAN2 - AI-FUONG TRAN
Team: OIPEBackFileIndexing
Dossier: 09681014

Legal Date: 01-08-2001

No.	Doccode	Number of pages
1	IDS	3
2	FOR	1

Total number of pages: 4

Remarks:

Order of re-scan issued on